PATENT ABSTRACTS OF JAPAN

(11)Publication number:

2002-056495

(43)Date of publication of application: 22.02.2002

(51)Int CI

G08G 1/09 G01C 21/00 G08G 1/0965

(21)Application number: 2000-238445

G08G 1/096

(22)Date of filing: 07.08.2000

(71)Applicant : DENSO CORP (72)Inventor : MATSUMOTO MANABU

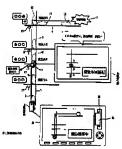
(54) EMERGENCY VEHICLE APPROACH ANNOUNCING SYSTEM, ON- VEHICLE COMMUNICATION EQUIPMENT AND ROADSIDE COMMUNICATION EQUIPMENT

(57)Abstract:

PROBLEM TO BE SOLVED: To provide an emergency vehicle approach announcing system for announcing that an emergency vehicle during emergency traveling is approaching to general vehicles.

emergency traveling is approaching to general vehicles. SOLUTION: When one of transmitting/receiving parts receives emergency moving information transmitted from an ambulance car 3, an intersection control part makes the transmitting/receiving part transmit the emergency moving information to a transmitting/receiving part arranged at an other intersection. A control part of an automobile 2 receiving the emergency moving information from the transmitting/receiving part announces that that the emergency vehicle

transmitting/receiving part announces that that the emergency vehic during emergency traveling is approaching to an occupant by an information display part 24 and a sound output part.



LEGAL STATUS

[Date of request for examination]

10.12.2002

3729042

14 10 2005

[Date of sending the examiner's decision of rejection]

[Kind of final disposal of application other than the examiner's decision of rejection or application converted registration]

[Date of final disposal for application]

[Patent number]
[Date of registration]

[Number of appeal against examiner's decision of relection]

Date of requesting appeal against examiner's decision

[Date of requesting appeal against examiner's decision of rejection]

[Date of extinction of right]

(19)日本国特許庁 (JP)

(12)公開特許公報 (A)

(11)特許出願公開番号 特開2002-56495

(P2002-56495A) (43)公開日 平成14年2月22日(2002.2.22)

(51) Int. Cl. "	識別記号	FI		7-73-1°	(参考)
G08G 1/09		G08G 1/09	F	2F029	
G01C 21/00		G01C 21/00	В	5H180	
G08G 1/0965		G08G 1/0965			

審査請求 未請求 請求項の数25 OL (全17頁)

(21)出顯番号	幹顧2000−238445 (P 2000−238445)	(71)出願人 000004260
		株式会社デンソー
(22)出願日	平成12年8月7日(2000.8.7)	愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地
		(72)発明者 松元 学
		愛知県刈谷市昭和町1丁目1番地 株式会
		社デンソー内
		(74)代理人 100071135
		弁理士 佐藤 強
		F ターム(参考) 2F029 AA02 AB07 AC02 AC13 AC18
		5H180 AA01 AA12 BB02 BB04 BB05
		BB13 EE18 FF05 FF12 FF13
		FF22 FF25 FF27 FF33

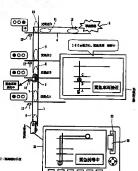
(54) 【発明の名称】緊急車両接近報知システム,車載側通信装置及び路側通信装置

(57) 【要約】

一般専門に根如させるための緊急車両接近報知システム を提供する。 【解失手段】 交差点制御部は、送受信部の1つが教急 車3より送信された緊急移動情報を受信するとその緊急 移動情報を他の交差点に配置されている送受信部に送信

【課題】 緊急走行中の緊急車両が接近中であることを

させ、送受信部より緊急移動情報を受信した自動車2の 制御部は、情報表示部24及び音声出力部によって緊急 走行中の緊急車両が接近中であることを乗員に対して報 知させる。



【特許請求の範囲】

【請求項1】 各車両に、外部と通信を行うための車両 側通信手段と、この車両側通信手段が受信した情報に基 づいて制御を行う車両側制御手段と、車両の乗員に対し て報知を行うための報知手段とを搭載し、

前記車両側制御手段は、緊急車両が緊急走行中であるこ とを示す緊急走行信号を車両側通信手段を介して受信す ると、前記報知手段によって緊急車両が接近中であるこ とを報知させることを特徴とする緊急車両接近報知シス

【請求項2】 路側の所定領域に配置され、前記車両側 通信手段と通信可能に構成される複数の路側通信手段

これら複数の路側通信手段間における情報の伝送を制御 するための路側制御手段とを備え、

前記路側制御手段は、前記複数の路側通信手段の内何れ か1つが緊急車両より送信された前記緊急走行信号を受 信すると、その他の路側通信手段に対して前記緊急走行 信号を送信させるように制御することを特徴とする請求 項1記載の緊急車両接近報知システム。

【請求項3】 前記路側通信手段は、前記東両側通信手 段に対して夫々の位置情報を送信し、

前記路側制御手段は、前記路側通信手段に対して前記緊 急走行信号を送信する場合は、前記緊急走行信号を受信 した路側通信手段の位置情報をも送信することを特徴と する請求項2記載の緊急車両接近報知システム。

【請求項4】 前記車両側制御手段は、前記車両側通信 手段が受信した前記位置情報の履歴に基づいて自車両の 進行方向を判定し、その進行方向と前記緊急走行信号を 前記報知手段に報知を行わせるか否かを決定することを 特徴とする請求項3記載の緊急車両接近報知システム。 【請求項5】 前記路側制御手段は、前記複数の路側通 信手段が前記緊急走行信号を受信した履歴に基づいて、 前記緊急車両の進行方向を判定し、その判定した進行方 向に応じて、前記緊急車両の接近が予測される位置に配 置されている路側通信手段に対して緊急走行信号を送信 することを特徴とする請求項2または3記載の緊急車両 接近報知システム。

を前記報知手段によって報知させることを特徴とする論 求項4または5記載の緊急車両接近報知システム。

【請求項7】 前記車両側制御手段は、前記車両側通信 手段によって自車両のID情報を送信可能に構成され、 前記路側制御手段は、前記各路側通信手段が受信した各 車両のID情報の履歴に基づいて各車両の進行方向を判 定し、その進行方向と前記緊急走行信号を受信した路側 通信手段の位置情報とを比較することで、前記緊急走行 信号を送信させる路側通信手段を選択することを特徴と する請求項3記載の緊急車両接近報知システム。

2 【請求項8】 前記路側通信手段は、少なくとも交差点 の各進入路に夫々対応するように配置されており、 前記路側制御手段は、各交差点毎に設けられていること を特徴とする請求項7記載の緊急車両接近報知システ

【請求項9】 前記緊急車両の車両側制御手段は、ナビ ゲーション機能を備え、該ナビゲーション機能によって 提示される緊急走行経路の情報を前記車両側通信手段を 介して送信可能に構成されており、

10 前記路側制御手段は、前記複数の路側通信手段の内何れ か1つが、前記緊急走行信号と共に走行経路情報を受信 すると、前記緊急車両の接近が予測される位置に配置さ れている路側通信手段に対して前記緊急走行信号を送信 させることを特徴とする請求項2乃至8の何れかに記載 の緊急車両接近報知システム。

【請求項10】 前記一般車両の車両側制御手段もナビ ゲーション機能を備え、該ナビゲーション機能によって 提示されている車両の走行経路情報を前記車両側通信手 段を介して送信可能に構成されており、

20 前記路側制御手段は、前記路側通信手段を介して受信し た前配走行経路情報や各車両の位置情報等に基づいて交 通量を予測し、その予測した交通量に基づいて交差点に 配置されている信号機の信号切り替え制御を行うように 構成されていることを特徴とする請求項9記載の緊急車 両接近報知システム。

【請求項11】 前記路側制御手段は、前記緊急走行信 号と共に、緊急車両の接近方向を示す情報をも送信する ことを特徴とする請求項7乃至10の何れかに記載の緊 急車両接近報知システム。

受信した路側通信手段の位置情報とを比較することで、 30 【請求項12】 前紀路側制御手段は、緊急走行信号を 送信する路側通信手段に対して、車両の退避位置を前記 報知手段によって指示するための信号を送信させること を特徴とする請求項6乃至11の何れかに記載の緊急車 両接近報知システム。

> 【請求項13】 前記路側通信手段の受信情報に基づい て前記緊急車両の接近を報知するための路側報知手段を 備えていることを特徴とする請求項2乃至12の何れか に記載の緊急車両接近報知システム。

【請求項14】 前記路側報知手段を、少なくとも交兼 【請求項6】 前記車両側制御手段は、車両の退避位置 40 点の近傍に配置することを特徴とする請求項13記載の 緊急車両接近報知システム。

> 【請求項15】 前記車両側の報知手段は、各種情報を 音声によって報知可能に構成されていることを特徴とす る請求項1乃至14の何れかに記載の緊急車両接近報知 システム。

【請求項16】 前記緊急車両に搭載される車両側制御 手段は、該緊急車両のドライバの適格性を判定するため の適格性判定手段を備えており、前配適格性判定手段に よってドライバが適格であると判定した場合に、前記緊 50 急走行信号の送信を許可するように構成されていること

を特徴とする請求項1万至15の何れかに記載の緊急車 両接近報知システム。

【請求項17】 前記述格性判定手段は、ドライバの適 結性を判定するための情報が入力されると、前記車両側 適信手段及び路側制御手段を介してホストとの通信を行 い、前記入力された情報と、前記ホスト側が保持してい る情報との照合が可能に構成されていることを特徴とす る請求項16 を1歳の緊急車両接近傾知システム。

【請求項18】 前配場格性を判定するための情報に は、緊急車両に対する緊急走行の許可請報が含まれてい 10 が路標準的に搭載されており、東重の窓を閉じて走行す ることを特徴とする請求項17記載の緊急車両接近報知 のようたか、分離からの音が確認しい類率11々 のすることから、分離からの音が確認しい類率11々 のすることが、分離からの音が確認しい類率11々

【請水項19】 前記車両制制類手段は、動作用電源の 供給スイッチがオフ状態であっても、前記車両側通信手 度が前記緊急走行信号を受信すると、前記動作用電源の 供給が開始されるように構成されていることを特徴とす る請水項1万至18の何れかに記載の緊急車両接近稀如 システム。

【請求項20】 前記車両側の報知手段は、前記報知以 外の機能をも実行可能に構成されており、

前配車両側側脚手段は、前記機知手段が幅加以外の機能 を実行している場合に前記車両側通信手段が前記第急走 行信号を受信すると、前記機知手段の機能をその時点で 切り換えて領知を行わせるように制御することを特徴と する前末項175至18の何れかに記載の緊急車両接近報 知システム。

【請求項21】 前記車両側通信手段は、他の車両の車 両側通信手段と直接通信可能に構成されていることを特 後とする請求項1記載の緊急車両接近報知システム。

【請求項22】 前記通信手段は、狭城通信を行うよう 30 る。 に構成されていることを特徴とする請求項1万至21の 【(何れかに記載の緊急車両接近報知システム。 てほ

【請求項23】 システムの一部をVICS (登録情標) と共有するように構成されていることを特徴とする 請求項1万至22の何れかに記載の緊急率両接近級知シ ステム。

【請求項24】 前記車両側通信手段と、前記車両側制 御手段と、削記報知手段とを備え、請求項1万至23の 何れかに記載の緊急車両接近報知システムに使用される ことを特徴とする車載側插信装置。

【請求項25】 前記路側通信手段と、前記路側制御手段とを備え、請求項2万至20,22まだは23の何れ かに記載の緊急車両接近報知システムに使用されること を特徴とする路側通信装置。

【発明の詳細な説明】

[0001]

【発明の属する技術分野】本発明は、緊急を行中の緊急 車両が接近中であることを一般車両に軽知させるための 緊急車両接近幅知システム、及びそのシステムに用いら れる車載側通信装置並びに路側通信装置に関する。 [0002]

【発明が解決しようとする展題】例えば、バトカーや教 急車、補助車などの緊急処両は、緊急を行を行う場合は サイレンを鳴らして他の一般車両のドライバに注意を促 すようにしている。また、が信号の交差点に緊急車両が 進入する場合には、例えば、「救急車が交差点に入りま す」のようにスピーカを用いて音声による報知も行うよ うにしている。

4

[0003]しかしながら、最近の自動車は、エアコンが略様準的に搭載されており、単窓の窓を閉じて走行する場合多くなっている。加えて、車窓の密閉性も高くなっていることから、外部からの音が車室内に到来しにくい状態にある。そのため、原名車両が接近しつつある場合に、一般車両ドライハの製物が遅れがもになり、交差点における背信号側の進格で走行している一般車両と、赤信号前の連絡から進入してくる原急車両とがニアスを起こすことがあった。

【0004】本発明、注意事情に響かてなされたもので あり、その目的は、場合車両が接近していることを一般 推奨のドライバに対してより確実に発知することができ る緊急車両接近解知システム、及びそのシステムに用い られる事載制活信装置並びに路帳通信装置を発供することにある。

[0005]

【課題を解決するための手段】請求項1記載の緊急車両 接近報知システムによれば、車両側制御手段は、緊急車 両が緊急を行中であることを示す緊急を行信令を車両側 適信手段を介して受信すると、報知手段によって緊急車 両が接近中であることを車両の乗員に対して解知させ

【0006】即ち、車両の乗員は、例えば車塞の窓を全 て開め切っているような状態であっても、機知手段によ る戦知によって熱金庫が自事に対して設定せである ことを確実に知ることが可能となる。従って、車両の乗 員は、その情報に基づいて、自車両を安全な位置に追避 させるための行動をより単い段階で取ることができるよ うになり、接近する緊急車両を余裕を持って回避することができるよ とができる。

【0007】請求項2記載の緊急車両接近報知システム 40によれば、指例制御手段は、複数の路側通信手段の内何 かわ1つが製金柱信号を受信すると、その他の路側通 信手限に対して緊急走行信号を送信させるように制備す る。即ち、緊急車両より返告された残急走行信号は、務 側に配置されている路側通信手段を介してその他の車両 に透信されるので、緊急急行信号をより広範囲に送信し たり、或いは、送信が必要な箇所にだけ遊択的に送信し ることが可能となる。従って、信号の送信形態をより素 軟にすることができる。従って、信号の送信形態をより素 軟にすることができる。従って、信号の送信形態をより素 軟にすることができる。

【0008】請求項3記載の緊急車両接近報知システム 50 によれば、各路側通信手段は、車両側通信手段に夫々の 位置情報を送信し、路側制御手段は、路側通信手段に緊 急走行信号を送信する場合はその信号を受信した路側通 信手段の位置情報をも送信する。従って、各一般車両の 車両側制御手段は、緊急車両が自車両に対してどの方向 から接近しようとしているのかを知ることができるよう になり、その接近方向に応じて退避行動をとることがで きる。

5

【0009】請求項4記載の緊急車両接近報知システム によれば、車両側制御手段は、車両側通信手段が時間の の進行方向を判定する。そして、その進行方向と緊急走 行信号を受信した路側通信手段の位置情報とを比較して 報知手段に報知を行わせるか否かを決定する。即ち、こ れらの位置情報から、緊急車両の接近によって自車両が 実際に退避行動をとる必要があるか否かを判定できるの で、実際に退避行動をとる必要がある場合にだけ報知を 行うようにすることができる。

【0010】請求項5記載の緊急車両接近報知システム によれば、路側制御手段は、複数の路側通信手段が緊急 走行信号を受信した履歴に基づき緊急車両の進行方向を 20 を向上させることができる。 判定し、緊急車両の接近が予測される位置にある路側通 信手段に緊急走行信号を送信する。従って、緊急走行信 号の受信履歴から、緊急車両の接近がより確実と見做さ れた位置にある路側通信手段にだけ緊急走行信号が送信 されるので、情報の確度を向上させることができる。

【0011】請求項6記載の緊急車両接近級知システム によれば、車両側制御手段は、車両の退避位置を報知手 段によって報知させる。即ち、東両側制御手段は、接近 しようとしている緊急車両の方向と自車両の進行方向と が判定できるので、報知によりその退避位置に自車両を 移動させるように車両の乗員を促すことで、安全性をよ り向上させることができる。

【0012】請求項7記載の緊急車両接近報知システム によれば、車両側制御手段は、車両側通信手段によって 自車両のID情報を送信させる。そして、路側制御手段 は、各車両のID情報の履歴に基づいて各車両の進行方 向を判定すると、その進行方向と緊急走行信号を受信し た路側通信手段の位置情報とを比較して、緊急走行信号 を送信させる路側通信手段を選択する。即ち、路側制御 40 手段は、各車両の進行方向を判定することで、各車両に 対して実際に緊急走行信号を送信する必要があるか否か を判別することが可能となる。

【0013】請求項8記載の緊急車両接近報知システム によれば、路側通信手段を、少なくとも交差点の各進入 路に夫々対応するように配置し、路側制御手段を各交差 点毎に設ける。例えば、交差点が十字路である場合は、 路側通信手段を、少なくとも4つの進入路に夫々対応す るように配置する。従って、車筒がその交差点を通過し

が分かるので、車両の進行方向をより速く判定すること が可能となる。

【0014】そして、2つの交差点の距離が比較的短い 場合であっても、緊急車両が最初の交差点を通過した時 点で次の交差点の路側制御手段に対して迅速に緊急走行 信号を転送できるので、次の交差点において一般重画の 退避行動を確実に行わせることが可能となり、交通が混 乱することを回避できる。

【0015】請求項9記載の緊急車両接近報知システム 経過に伴って受信した位置情報の履歴に基づいて自車両 10 によれば、緊急車両の車両側制御手段は、ナビゲーショ ン機能により経路計算が行われて提示される緊急走行経 路の情報を送信する。そして、路側制御手段は、複数の 路側通信手段の内何れか1つが緊急走行信号と共に走行 経路情報を受信すると、緊急車両の接近が予測される位 置に配置されている路側通信手段に対して緊急走行信号 を送信させる。即ち、緊急車両は、ナビゲーション機能 によって提示される緊急走行経路に沿って走行を行うと 想定されるので、その経路途中に配置されている路側通 信手段に緊急走行信号を送信させることで、情報の確度

【0016】請求項10配載の緊急車両接近鏝知システ ムによれば、一般車両の車両側制御手段は、ナビゲーシ ョン機能により経路計算が行われて提示されている車両 の走行経路情報を逆信する。そして、路側制御手段は、 受信した走行経路情報や各車両の位置情報等に基づいて 交通量を予測すると、その予測した交通量に基づいて交 差点に配置されている信号機の信号切り替え制御を行

【0017】例えば、渋滞が既に発生している状態にお から自車両をどの位置に退避させればより安全であるか 30 いて信号機の信号切り替えを制御することでその解消を 図ろうとすると、各車両は所謂"GO&STOP"状態 になっており平均車速は低下しているため、渋滞の経済 には非常に時間を要することになる。これに対して、請 求項10のように、路側制御手段が予測した交通量に基 づいて信号機の信号切り替え制御を行うようにすれば、 各車両の平均車速がある程度高い状態において渋滞の発 生を未然に防止することが可能となる。

> 【0018】請求項11記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、路側制御手段は、緊急走行信号と共に、緊 急車両の接近方向を示す情報をも送信する。即ち、請求 項6乃至10の構成の場合、路側制御手段は緊急車両と 自車両との位置関係を把握することができるので、各一 般車両に対して緊急車両が何れの方向より接近している のかを判定することが可能となる。従って、車両側の報 知手段は、緊急車両の接近方向を示す情報に基づいて車 両の乗員に接近方向をも報知することができ、車両の乗 員は、緊急車両の接近方向を知ることで退避行動をより 容易にとることができる。

【0019】請求項12記載の緊急車面接近報知システ た場合に、その交差点を起点としてどの方向に進んだか 50 ムによれば、路側制御手段は、緊急走行信号を送信する 路側通信手段に対して、車両の退避位置を報知手段によ って指示するための信号を送信させるので、請求項6と 同様の効果が得られる。

【0020】請求項13記載の緊急車両接近級知システ ムによれば、路側通信手段の受信情報に基づいて緊急車 雨の接近を報知するための路側報知手段を備える。即 ち、報知手段が搭載されていない車両であっても、路側 報知手段による報知によって緊急車両の接近を知ること が可能となる。

【0021】請求項14記載の緊急車両接近報知システ 10 とができる。 ムによれば、路側報知手段を、少なくとも交差点の近傍 に配置する。即ち、交差点に緊急車両が進入する場合に は、他の一般車両は特に注意を要するので、路側銀知手 段による報知を行うことで、安全性をより高めることが できる。

【0022】請求項15記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、車両側の報知手段を、各種情報を音声によ って報知可能とする。即ち、乗員が車両を運転中である 場合は、視覚は運転を行うための情報を得るために使用 とが難しい。そこで、例えば「緊急車両が接近中です」 といった音声により聴覚的に報知を行うことで、車両の 乗員により確実な報知を行うことが可能となる。

【0023】請求項16記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、緊急車両の車両側制御手段は、適格性判定 手段によって緊急車両のドライバが適格であると判定し た場合に緊急走行信号の送信を許可する。即ち、ドライ パのID情報などによって、そのドライバが緊急車両を 運転するのに適格であるか否かを判定することで、正当 な緊急走行が行われると認識される場合にだけ、緊急走 30 【0031】 行信号を送信することができる。

【0024】請求項17記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、適格性判定手段は、ドライバの適格性を判 定するための情報が入力されると、車両側通信手段及び 路側制御手段を介してホストとの通信を行い、入力され た情報と、そのホスト側が保持している情報とを照合す る。即ち、ホスト側が保持している情報との照合を行う ことで、ドライバの適格性をより多様且つ確実に判定す ることが可能となる。

ムによれば、適格性判定情報には、緊急走行の許可情報 を含むので、ホスト側において緊急走行自体の必要性 (即ち、実際に事件や事故が発生し、緊急車両の出動要

請が出ている等)を直接判定することができ、適格性を より高度に判定することができる。

【0026】請求項19記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、車両側制御手段は、動作用電源の供給スイ ッチがオフ状態であっても、車両側通信手段が緊急走行 信号を受信すると動作用電源の供給が開始されるように に把握することができる。

【0027】請求項20記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、車両側制御手段は、報知手段が報知以外の 機能を実行している場合に車両側通信手段が緊急走行信 号を受信すると、報知手段の機能をその時点で切り換え て報知を行わせる。例えば、報知手段がFM多重放送の 文字情報などを表示している場合でも、緊急走行信号が 受信されると自動的に緊急車両の接近が報知されるの で、車両の乗員は、緊急車両の接近を確実に把握するこ

【0028】請求項21記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、車両側通信手段は、他の車両の車両側通信 手段と直接通信可能に構成されるので、インフラとして 路側通信手段が設置されていない道路上であっても、一 般車両に緊急車両が接近した場合には、報知を行うこと ができる。

【0029】請求項22記載の緊急車両接近報知システ ムによれば、通信手段は、例えばDSRC (Dedicated S hort-Range Communication) などの狭城通信を行うよう されることが多く、視覚的な報知では乗員が認識するこ 20 に構成されるので、緊急走行信号が本来不要な車両の車 両側通信手段にまで受信されることを回避できる。ま た、その通信速度の高速性によって、例えば車両が高速 道路上を走行しているような場合でも、必要な情報の通 信を確実に行うことができる。

> 【0030】請求項23記載の緊急車両接近緩知システ ムによれば、システムの一部をVICS (Vehicle Infor mation and Communication System)と共有するように構 成するので、既存のインフラストラクチャを利用してシ ステムを低コストで構成することができる。

【発明の実施の形態】 (第1実施例) 以下、本発明の第 1 実施例について図1乃至図8を参照して説明する。図 1は、緊急車両接近報知システムが実際に使用される場 合の一形態を概念的に示すものであり、道路1上を一般 車両たる自動車2が走行しており、その後方(図1中下 方) より緊急車両たる例えば救急車3が接近する場合の 例である。

【0032】道路1上には、4つの交差点A, B, C, Dがあり、救急車3は、交差点Dを右折して、道路4上 【0025】請求項18記載の緊急車両接近報知システ 40 にある事放現場5に向かおうとしている。また道路1及 び4上には、各交差点A~Dを中心として通信エリア6 ~12が設けられている。

【0033】図4は、路側に配設されるシステムである 路側通信装置50の電気的構成を示す機能プロック図で ある。送受信部(路側通信手段)13は、1つの交差点 から延びる4方向に対応して少なくとも4つ配設されて おり(但し、図1では、各交差点につき原則1つの通信 エリアだけを図示している)、例えば、VICSの設備 として予め道路上に配設されている電波ビーコン等を利 構成されるので、車両の乗員は、緊急車両の接近を確実 50 用することが可能である。そして、これらの送受信部1

3は、図2に示すように、路側アンテナ13 aを介して 後述する車載機20、33との間でDSRCプロトコル により狭城通信を行うように構成されている。また、送 受信部13は、夫々の配置位置(例えば、交差点Aのど の位置にあるか)を示す位置情報をも車載機20,33 側に送信するようになっている。

【0034】送受信部13によって受信された信号は、 路側通信制御部(路側制御手段)14を介して交差点制 御部 (路側制御手段) 15に送信されると、他の交差点 に配置されている交差点制御部15に送信されるように 10 7及びサイレン28を取り除いたものである。 なっている。また、交差点制御部15は、接示制御部1 6を介して4つの路側表示部(路側報知手段)17が接 続されており、路側表示部17の表示をも制御するよう になっている。

【0035】路側表示部17は、例えばLEDパネルな どで構成されて道路1などの少なくとも交差点の近傍に 配置されており、車両の乗員より視認できるように文字 や図形などを表示可能となっている。そして、各交差点 制御部15は、VICSセンタ18及び緊急車両誘導ホ スト19に接続されている。

【0036】一方、図5は、緊急車両に配設される車轍 機(車載側通信装置)20の億気的構成を示す機能プロ ック図である。制御部(車両側制御手段)21は、マイ クロコンピュータ等を中心として構成されており重載機 20の各部を制御する。また、制御部21は、無線通信 インターフェイス (I/F) 22を介して路側の送受信 部13と通信を行うようになっており、無線通信I/F (車両側通信手段) 22は、送受信信号の変復調を行う ものである。

【0037】IDカードユニット23は、情報表示部 (報知手段) 24の筐体に設けられているカードスロッ ト25 (図1参照) に I Dカード26が挿入されると、 その1Dカード26に書き込まれているデータを読み出 して制御部21に出力するようになっている。制御部2 1は、そのデータに基づいて牧急車3が緊急走行を行う と判定すると、警告灯 (パトランプ) 27を点灯させる と共にサイレン28を鳴動させるように制御する。尚、 ホスト19、制御部21、 IDカードユニット23及び IDカード26は、適格性判定手段29を構成してい

【0038】地図データ30は、例えばCD-ROMな どの記録媒体に記録されている。制御部21は、地図デ ータ30を図示しないCD-ROMドライバを介して読 み出すと、液晶ディスプレイなどで構成される情報表示 部24に表示させるようになっている。即ち、制御部2 1は、カーナビゲーション機能をも有しており、事故現 場などを目的地として入力すれば、その事故現場までの 走行経路をも経路計算して表示することも可能である。 【0039】この場合、自車両の位置は、路側の送受信 部13より送信される位置情報を得ることで把握できる 50 ID情報を送信し、相互に認証を行う。

が、通常のカーナビゲーション装置と同様にGPS衛星 のGPS信号を受信する装置を備えて、そのGPS信号 から自車両の位置を得るようにしても良い。また、車載 機20は、制御部21より出力される各種情報を音声に よって報知するための音声出力部(報知手段) 31をも 備えている。電源スイッチ32は、車載機20の電源を オンオフするためのスイッチである。図6は、一般重而 に搭載される車載機(車載側通信装置) 33の構成であ り、車載機20より1Dカードユニット23,警告灯2

10

【0040】次に、本実施例の作用について図7及び図 8をも参照して説明する。図7は、救急車3が緊急走行 を開始する前の段階で、緊急車両誘導ホスト (以下、単 にホストと称す) 19との間で行う認証及び許可等のプ ロセスを示すシーケンス図である。先ず、ホスト19に おいて自動車事故などの緊急事態が発生したことが認識 されると(O)、緊急車両誘導ホスト19は、例えば機 帯電話装置などによって事故現場の近くに位置している 枚急車3の乗員に出動要請を行う。

20 【0041】すると、救急車3の乗員は、IDカード2 6をカードスロットに挿入し(②)、図示しないパスワ ード入力装置によりパスワードを入力する(③)。 ID カード26には、乗員の氏名や枚急車3の車両 I Dなど の情報が予め書き込まれており、それらがID情報とし てパスワードと共にホスト19側に送信される。この場 合、ID情報は車載機20の無線通信1/F22から、 路側通信制御部14及び交差点制御部15を経由してホ スト19に送られる。

【0042】ホスト19は、教急車3より送られたID 30 情報によって車両側を認証する(40)。即ち、乗員が救 急車3を緊急走行させる適格性を有しているか否かを判 断する。ホスト19は、車両側の適格性を認証すると、 今度はホスト19を牧急車3に認証させるための要求を 救急車3側に送信する(GD)。すると、救急車3側で は、ホスト19の認証を行って(⑥)認証応答をホスト 19側に返す(⑦)。そして、ホスト19は、救急車3 からの認証応答を受信すると、救急車3に対して緊急走 行の許可指示を送信する(图)。

【0043】尚、上記のシーケンスは、救急車3が道路 40 上に存在する場合の例であり、例えば、教急車3が出動 前の状態にありホスト19の近傍に位置するような場合 には、路側通信制御部14及び交差点制御部15を経由 して通信を行う必要はなく、他の通信手段を介して直接 通信を行えば良い。

【0044】次に、図8は、ホスト19からの緊急走行 許可指示を受けた救急車3が緊急走行を行う場合に、一 般車両たる自動車2に緊急移動情報を送信する場合のシ ーケンスを示すものである。 枚急車3の車載機20は、 緊急走行を開始すると交差点制御部15(1)に対して

【0045】この場合の認証は、車載機20,交差点制 御部15(1)が、緊急車両接近報知システムに使用さ れているハードウエアであることを確認するための認証 であり、不正な機器との通信を行うことで交通が混乱す ることを回避するために行う。そして、相互の認証に間 願がなければ、車載機20は、交差点制御部15(1) に対して緊急移動の情報を送信する。緊急移動の情報と は、教急車3が緊急走行を行うことを示す緊急走行信号 や、その緊急走行を行う経路の情報、及び緊急走行信号 を受信した送受信部13の位置情報などである。

11

【0046】車載機20からの緊急移動情報を受信した 交差点制御部15(1)は、自身の近傍にある他の交差 点制御部15(2)に、牧急車3との間で行った通信シ ーケンスと同様の通信を行って教急車3のID情報を送 信し、相互に認証を行い緊急移動情報を送信する。

【0047】すると、交差点制御部15(2)は、その 交差点の通信エリアに進入してID情報を送信し、相互 認証を行った一般車両の自動車2に対して、枚急車3か らの緊急移動情報を送信する。この場合、交差点制御部 15(2)に路側通信制御部14を介して接続されてい 20 る全ての送受信部13に緊急移動情報を同報する。

【0048】ここで、図1を参照する。教急車3側の車 裁機20では、情報表示部24の順而上に事故環場まで の誘導経路と「緊急誘導中」の文字が表示されている。 【0049】一方、自動車2の車載機33は、上記シー ケンスにより緊急移動情報を受信すると、その情報に基 づき音声出力部31によって例えば「100m後方に、 緊急車両接近中」のように音声で報知を行う。それと共 に、情報表示部24の画面上に自車両の位置と救急車3 をも行う。即ち、自車両の位置は、路側の送受信部13 より得た位置情報から交差点Bにあることが分かり、検 急車3の位置は、交差点Aに進入する手前にあることが 緊急移動情報から分かるので、それらの位置関係が情報 表示部24の画面上に表示されている。

【0050】この時、路上の路側表示部17は、交差点 制御部15(2)が表示制御部16を制御することで 「緊急車両接近中」のような文字表示を行っている。即 ち、車載機33を搭載していない車両であっても、路側 表示部17の表示を視認することで緊急車両が接近中で 40 あることを知ることが可能である。

【0051】そして、車載機33によって以上のような 報知が行われた自動車2の乗員は、救急車3が後方から 接近していることを認識することができるので、救急車 の走行を妨げないように例えば左側の路肩に自車両を移 動させて停車させるなどの退避行動を、余裕を持って取 ることが可能となる。ここで、図3は、交差点Dを救急 車3が右折する場合の一例であり、自動車2のような一 殺車両は、予め報知が行われることにより退避を行うこ とで、教急車3が右折するための走行経路を空け渡すこ 50 る。

とができる。

【0052】以上のように本実施例によれば、交差点額 御部15は、送受信部13の1つが救急車3より送信さ れた緊急移動情報を受信するとその緊急移動情報を他の 交差点に配置されている送受信部13に送信させ、送受 信部13より緊急移動情報を受信した自動車2の制御部 21は、情報表示部24及び音声出力部31によって緊 急走行中の緊急車両が接近中であることを乗員に対して 報知させるようにした。

10 【0053】即ち、自動車2の乗員は、例えば車室の窓 を全て締め切っているような状態であっても、教急車3 が自車両に対して接近中であることを確実に知ることが 可能となる。従って、自動車の乗員は、その情報に基づ いて、自車両を安全な位置に退避させるための行動をよ り早い段階で取ることができるようになり、接近する教 急車3を余裕を持って回避することができる。

【0054】そして、救急車3より送信された緊急移動 情報は、路側に配置されている送受信部13を介してそ の他の車両に送信されるので、緊急移動情報をより広範 囲に送信したり、或いは、送信が必要な箇所にだけ選択 的に送信することが可能となる。従って、信号の送信形 態をより柔軟にすることができる。

【0055】また、本実施例によれば、各送受信部13 は、車両側の無線通信 1 / F 2 2 に夫々の位置情報を送 信し、交差点制御部15は、無線通信I/F22に緊急 移動情報を送信する場合は緊急走行信号を受信した送受 信部13の位置情報をも送信する。従って、各自動車2 等の制御部21は、緊急車両が自車両に対してどの方向 から接近しようとしているのかを知ることができるよう の位置とを表示し、また、「緊急車両接近」の文字表示 30 になり、その接近方向に応じて退避行動をとることがで きる。

【0056】更に、牧急車3の制御部21は、ナビゲー ション機能によって提示される緊急走行経路の情報を送 信し、交差点制御部15は、その走行経路情報を認識す ると、救急車3の接近が予測される位置に配置されてい る他の交差点制御部15に対して緊急移動情報を転送す るので、救急車3の接近を示す情報の確度を向上させる ことができる。

【0057】そして、自動車2では、救急車3の接近を 音声でも報知するようにした。即ち、乗員が自動車を運 転中である場合、視覚は運転を行うための情報を得るた めに使用されることが多いため、音声により聴覚的に報 知を行うことで自動車2の乗員により確実な報知を行う ことができる。

【0058】また、交差点制御部15の受信情報に基づ いて緊急車両の接近を製知するための路側表示部17を 少なくとも交差点の近傍に配置したので、享載機33が 搭載されていない車両であっても、路側表示部17によ る報知によって緊急車両の接近を知ることが可能とな

【0059】また、本実施明によれば、教急車3の制御 部21は、「Dカード26によって教急率3のドライバ が適格であると判定した場合に緊急を行信等の送信を許 可するようにしたので、正当なドライバによって緊急を 行が行われると駆撃される場合にだけ、緊急を行信等を 送信することができる。その場合、制御部21は、交差 点制御部15を介して緊急車両誘導ホスト19との適信 を行い、「Dカード26より養み出した1D情報を、ホ スト19億が保持している情報と開合するので、ドライ パの適格性をより参採且つ確実に判定することが可能と なる。また、窓種などによる不正利用も防止することが できる。

【0061】(第2実施例) 図9は本発明の第2実施例 を示すものであり、第1実施例と同一部分には同一符号 を付して認める情略し、以下最大な部分についてのみ鼓 明する。図9は、1つの交差点34に配配される4つの 通信エリアA~Dの例である。これらの連信エリアA~ Dは、4つの送煙(値割13にレモナル・形成されてお り、各通信エリアは、上下車線の双方をカバーするよう に設定されている。また、図中の丸数字は、交差点34 の8つの出入日を示す。

【006 2】以下の表1は、この図9の交差点34を管理側等する交差点削減路15が記憶保持している、各框両の通信率プの通過階位30名。交差点開降部15は、各定受信部部13より送信されてくる4車両の1D情報を観話として記憶している。尚、表1では、新しいデータが上方の概に配置されている。

【表1】

14			
東盟 ΙD	1回日達	2回目通過	利金
22	A	通信原配無し	(事交差点へ進入
21	В	着信息を探し	G交差点へ進入
20	С	選択原産無し	②交差点へ進入
19	D	過程風服架し	8交差点へ進入
18	A	В	②交差点通過済み
17	٨	C	①交差点運道済み
16	٨	D	⑦交差点通過済み
15	В	A	◎交差点運過済み
14	В	С	①交差点最適済み
13	В	D	の交流点理過路み
12	С	Α .	②交差点基準済み
11	С	В	②交差点通過済み
10	С	D	で交差点通過済み
	• • •	••••	

[0083] 即ら、本面「Dナンバ10は、1回目に交差の40通信・リアでを通過し、2回に適信・リア Dを通過しているこから、入口②から交差点34に進 入し、出口②から交差点34を出て適遇済みとなった車 両であると判定される。 並た、車両1Dナンバ22は、 1回目に交差点34の通信・リアを表達し、2回から 交差点34に達ん、足皮を差点34向に存在している 薬面であると判定される。

【0064】 従って、交差点制御部15は、他の交差点 制御部15より気急移動情報を受信した場合は、表1の ような通過度整を参照することできま同が交差点34内 をどのような経路で進んでいるのかを把握することがで きる。そして、各事両の変換に34内の通過解をし、該 交差点34への緊急事両の接近方向から、各事両に対し て緊急車両がどの方向から接近しているのかを機知する ことが可能となる。

【0065】前、第2実施例の場合、車載機20の制御 第21は、ケビゲーション機能を備えていると要は無 く、該機能を備えていたといる。経験探索された緊急 40 走行経路に関する情報を第念移動情報として追信する必 要はない。また、この様に、4つの過程エリアル〜Dの 通過概题に基づいて判定を行うことで、例えば、第1実 施例の図3に示すように、上り車機と下り車機とに失々

【00661以上のように第2実施例によれば、交差点 制御部15は、交差点34の四方に配置された4つの過 個エリアA~Dにおいて各車両より送信された1D情報 の受信履歴に基づいて各車両の過行方両を判定すると、 その進行方両と緊急移動情報を受信した交差点制御部1

50 5の位置情報とに基づいて、緊急移動情報を送信させる

別個の通信エリアを設定する必要が無い。

送受信部13を選択する。従って、交差点制御部15 は、その交差点34を起点として各車両の進行方向を判 定することで、各車両に対して実際に緊急移動情報を送 信する必要があるか否かを判別することが可能となる。 【0067】 (第3実施例) 図10は本発明の第3実施 例であり、緊急車両の緊急走行経路を概略的に示す平面 図である。緊急車両35は図10中下方側より交差点3 6に進入して左折した後、比較的短い距離にある次の交 差点37に進入して右折する経路をとる。交差点36. 37には、第2実施例と同様に各進入路毎に4つの通信 10 ば十分であるから、音声出力部31により「現在位置に エリアA~Dが夫々配設されており、また、交差点3 6,37間に配設されている通信エリアMは、交差点3 7側の交差点制御部15によって制御されている。

【0068】次に、第3実施例の作用について説明す る。交差点36の交差点制御部15(1)において記憶 される、緊急車両35に関する1D情報の受信履際は1 回目が "A", 2回目が "B"となるので、2回目 "B"が認識された時点で緊急車両35は交差点36を 右折して通過したことが判定できる。

1回目 "A" において緊急車両35より送信された緊急 移動情報を認識するが、上記2回目 "B" を認識した時 点で次の交差点37の交差点制御部15(2)に緊急車 両35の緊急移動情報を転送する。すると、交差点制御 部15(2)は、交差点37の通信エリアA~D及びM に対応する送受信部13に緊急移動情報を送信する。 【0070】即ち、緊急車両35が交差点36の通信エ リアAに進入した時点では、その緊急車両35が交差点 36の残り3方向の何れに進むのかは不明であるため、 2回目の受信履歴により緊急車両35の進行方向が明確 30 回路42には電源、スイッチ32がOFFである場合で になった時点で、その進行方向先にある交差点37の交 差点制御部15(2)に緊急移動情報を送信するように している。

【0071】従って、第3実施例によれば、2つの交差 点36,37の距離が比較的短い場合であっても、緊急 車両35が交差点36を通過した場合に、その交差点3 6を起点としてどの方向に進んだかが分かるので、車両 の進行方向をより速く判定することが可能となる。よっ て、最初の交差点36を通過した時点で次の交差点37 の交差点制御部15 (2) に対して迅速に緊急移動情報 40 を転送できるので、次の交差点37において一般車両の 退避行動を確実に行わせることが可能となり、交通が准 乱することを回避できる。

【0072】 (第4実施例) 図11は、本発明の第4実 施例を示すものである。上記実施例のように、交差点制 御部15が接近する緊急車両と一般車両との位置関係が 判定できる場合には、一般車両に対して退避位置を指定 する報知を行うようにしても良い。図11は、第1実施 例の図3相当図である。交差点Dを救急車3が右折する

進入路上に存在しているかによって適切な退避位置が異 なる。

【0073】即ち、進入路のにおいては、救急車3が右 折車線に車線変更した後右折して進入路@方向に向かう ため、進入路①上の自動車2には、音声出力部31によ り音声で「左路層に停車して下さい」のように報知を行 うように、交差点制御部15が緊急移動情報に退避位置 情報を付加して与えるようにする。そして、進入路② ③上の自動車2については、交差点D内に進入しなけれ 停車して下さい」のように報知を行えば良い。また、情 報表示部24において画面に同縁旨の表示を行うことで 報知を行っても良い。

制御部15は、交差点D内に存在する各自動車2の退避 位置を報知させるようにしたので、各自動車2のドライ パは、報知された適切な退避位置に自車両を移動させる ことができ、安全性をより向上させることができる。 【0075】 (第5実施例) 図12及び図13は本発明 【0069】そして、交差点制御部15(1)は、上記 20 の第5実施例を示すものであり、図12は、一般車両側 に搭載される車載機(車載側通信装置)38の要部の電 気的構成を示す機能プロック図である。 車載機38は、

【0074】以上のように第4実施例によれば、交差点

である。 【0076】これらの追加された構成要素と無線通信 I /F22には、電源スイッチ32がOFFであっても動 作用電源が常時供給されるようになっている。そして、 それら以外の電気的構成要素を表す、制御部21を含む も、特定の条件が成立すると動作用電源が供給されるよ

うに構成されている。

車載機33の構成に、緊急コード識別部39、NAND

ゲート40及びPNPトランジスタ41を追加したもの

【0077】即ち、無線通信1/F22の受信信号は、 復調されて緊急コード識別部39に与えられるようにな っている。図13は、路側の送受信部13より送信され る信号フォーマットの一例を示すものである。これらの 内、 "緊急ステータス" は、例えば "00H" ~ "04 H"の五段階の緊急度を表すコードであり、緊急コード 識別部39は、"緊急ステータス"のコードを判別して 最強の"04H"である場合にだけ、NANDゲート4 0 の一方の入力端子にハイレベルの信号を出力するよう になっている。そして、緊急移動情報の緊急ステータス は、"04H"に設定されている。

【0078】NANDゲート40の他方の入力端子に は、電源スイッチ32がOFFの場合にハイレベルとな る信号が与えられている。尚、この電源スイッチ32を 含む回路表現は、単に電源スイッチ32のOFF/ON に伴ってレベルがハイ/ロウに変化する信号の出力部分 の構成を概念的に示すものであり、電源スイッチ32が 場合、その交差点D内に存在する各自動車2は、何れの 50 ONとなった場合の電源の供給系統を示すものではな

い。NANDゲート40の出力端子は、エミッタが電源 に接続されているPNPトランジスタ41のベースに接 続されており、トランジスタ41のコレクタは、回路4 2の電源入力端子に接続されている。

【0079】次に、第5実施例の作用について説明す る。電源スイッチ32がONの場合、回路42には、通 常通り動作用電源が供給されている。この時、NAND ゲート40の他方の入力端子はロウレベルであるから、 トランジスタ41のベース電位はハイレベルとなり、ト ランジスタ41はOFFとなっている。

【0080】そして、電源スイッチ32がOFFの場 合、回路42には動作用電源が供給されなくなりその動 作を停止している。しかし、前述のように、無線通信 I /F22や緊急コード職別部39等は常に動作してい

【0081】その状態で、路側の送受信部13より緊急 移動情報が送信された場合、緊急コード識別部39は復 調信号に含まれている緊急ステータスのコードを判別す る。緊急移動情報のコードは"04H"であるから、緊 力端子にハイレベルの信号を出力する。すると、NAN Dゲート40の入力端子のレベルは何れもハイとなるの で、その出力信号はロウレベルとなってトランジスタ4 1はONする。トランジスタ41がONすると、そのコ レクタより回路42に電源が供給されるので、回路42 は動作を開始する。

【0082】以上のように第5実施例によれば、車載機 38は、電源スイッチ32がオフ状態であっても、無線 通信I/F22が緊急移動情報を受信すると回路42に 機38の動作を停止させている場合でも緊急車両の接近 を確実に認識することができる。

【0083】 (第6実施例) 図14は本発明の第6実施 例を示すものである。第6実施例では、第1実施例のよ うな路側の送受信部13以降の構成は設けられておら ず、教急車3側の車載機20と自動車2側の車載機33 とが直接通信を行うように構成されている。即ち、救魚 車3が自動車2の後方から接近することによって、自動 車2が車載機20の無線通信1/F22の通信エリア内 に入ると、緊急移動情報がこれらの自動車2の車載機3 40 能を切り換えるように制御部21を構成しても良い。 3が有する無線通信 I / F 2 2 に直接送信される。

【0084】また、図14では、本発明の緊急車両接近 報知システムを、緊急車両たるパトカー43が、例えば スピード違反をした違反車両44に接近して停止を警告 するために応用した場合をも示している。即ち、斯様な 直接通信の場合には、第1実施例の図8に示すように、 両車両のID情報が互いにやり取りされて相互に承認が 行われるので、パトカー43側では、違反車両のID情 報を認識し、その特定のID情報を有する違反車両に対 してのみ車両の停止要求を警告することが可能となる。 50 置を判定して報知させるようにすれば良い。第4字旗例

【0085】以上のように第6字施例によれば、緊急車 両側の車載機20と一般車両側の車載機33との間で直 接通信を行うようにしたので、インフラとして路側の送 受信部13等が設置されていない道路上であっても、-般車両に緊急車両が接近した場合に報知を行うことがで き、システムを安価に構成することができる。

18

【0086】本発明は上記し且つ図面に記載した実施例 にのみ限定されるものではなく、次のような変形または 拡張が可能である。路側の送受信部13は交差点のみに 10 限らず、単に道路上に配設しても良い。路側表示部17 は、必要に応じて設ければ良い。緊急移動情報は、少な くとも緊急走行信号のみでも思い。情報表示部24.音 声出力部31の何れか一方のみ設けても良い。また、製 知手段の構成はこれらに限ることなく、緊急車両の接近 を示すランプを点灯させたり、アラーム音を鳴動させる ようなものでも良い。 牧急車3の緊急走行を認証する場 合、ホスト19との照合を行うことなく、救急車3の制 御部21側のみで認証を行っても良い。例えば、牧急車 3の出動前に、IDカード26にカードライタなどを利 急コード識別部39は、NANDゲート40の一方の入 20 用して緊急走行の許可信号を書き込むと共に、ホスト1 9にその許可信号の登録を行うようにする。そして、ホ スト19が救急車3の緊急走行を認証する場合は、その 登録された許可信号が、IDカード26に書き込まれた 許可信号と一致するか否かを照合するようにしても良 い。斯様に構成すれば、ドライバのID情報に問題がな い場合でも、そのドライバが不正な目的を以て緊急走行 を試みることを防止することが可能である。

【0087】適格性判定手段29は、必要に応じて設け れば良い。VICSのインフラを利用するものに限ら 動作用電源の供給を開始するので、車両の乗員は、車載 30 ず、独自の設備によって緊急車両接近鞭知システムを構 築しても良い。通信手段による通信は、狭域通信に限る こと無く、広域通信を行っても良く、例えば、携帯電話 装置を組み込んだ送受信機を備えていても良い。また、 電波信号に限らず、光信号を用いて通信を行っても良 い。車載機30の制御部21が有するカーナビゲーショ ン機能は、必要に応じて設ければ良い。また、車載機3 3が、例えばCDプレーヤやカーラジオ等の機能を有し ている場合に、緊急移動情報を受信すると、それらの機 能を中断して図1に示すような報知機能を行うように機

> 【0088】第2実施例のような受信履歴を、各重面の 制御部21が自車両の履歴を失々記憶保持するようにし ても良い。そして、各車両の制御部21は、緊急移動情 報を受信した場合、その緊急移動情報を受信した決受信 部13の位置情報と受信履歴とから、緊急車両が自車両 に接近するか否かを判定し、接近すると判定した場合に のみ報知手段に報知を行わせれば良い。また、この場 合、第4実施例のように自動車2に退避位置を指示する 場合には、車両側に制御部21が自車両の適切な退避位

において、例えば第1実施例のように、車載機20の制 御部21が有しているナビゲーション機能により提示さ れた緊急車両の緊急走行経路が緊急移動情報に含まれて いる場合には、一般車両の車両側制御手段は、各車両の 退避位置を報知させることに加えて、緊急走行経路に関 するより詳細な情報を音声などにより報知させても良 い。例えば、緊急車両が通過しようとする走行車線や、 交差点を直進、右折、左折する、或いは、緊急車両の目 的地に関する情報などである(「緊急車両が左折側車線 します」、「緊急車両が×××方面に向かって走行中で す(など)。

【0089】第5実施例において、例えば、緊急移動情 報の発信元の距離が比較的離れている場合には緊急ステ ータスコードを低く設定しておき、前記距離が短くなる に従って緊急ステータスコードが順次高くなるように設 定しても良い。交差点制御部15が、送受信部13の配 置関隔等から予想される緊急車両の到来時刻を、緊急移 動情報に付加して送信させるようにしても良い。この場 合、例えば、「緊急車両が約15秒後に接近します」の 20 する場合のシーケンス図 ように報知しても良い。1つの交差点制御部15が制御 している複数の送受信部13内においても、それらの何 れか1つが緊急移動情報を受信した場合には、その他の 送受信部13に該情報を転送するようにしても良い。

【0090】路側通信制御部14と交差点制御部15と を一体に構成しても良い。交差点に配設されている信号 機の信号表示を制御するための信号制御部を設けること により、緊急車両の緊急走行経路途中にある交差点の進 入路の信号を"青"に設定し、その他の進入路の信号を "赤" に強制的に設定するように制御しても良い。ま た、車載機33の制御部21がカーナビゲーション機能 を有している場合に、その機能により提示されている車 両の走行経路情報を路側通信装置50側に送信するよう に構成する。そして、交差点制御部15は、受信した走 行経路情報や各車両の位置情報等に基づいて交通量を予 測すると、その予測した交通量に基づいて交差点に配置 されている信号機の信号切り替え制御を行うように構成 しても良い。例えば、渋滞が既に発生している状態にお いて信号機の信号切り替えを制御することでその解消を になっており平均車連は低下しているため、渋滞の解消 には非常に時間を要することになる。これに対して、交 差点制御部15が予測した交通量に基づいて信号機の信 号切り替え制御を行うようにすれば、各車両の平均車速 がある程度高い状態において渋滞の発生を未然に防止す

ることが可能となる。 【図面の簡単な説明】

【図1】本発明の第1実施例であり、緊急直面接近銀知 システムが実際に使用される場合の一形態を概念的に示

20

【図2】路側の送受信部と直載機との間で狭域通信を行 うイメージを示す斜視図

【図3】図1の交差点Dを牧急車が右折する場合の一例 を示す図

より接近します」、「緊急車両が交差点を右折して適遇 10 【図4】路側に配設されるシステムの電気的構成を示す 機能プロック図

> 【図5】緊急車両に搭載される車載機の電気的構成を示 す機能プロック図

【図6】一般車両側の図5相当図

【図7】枚急車が緊急走行を開始する前に、緊急車両誘 導ホストとの間で行う認証及び許可等のプロセスを示す シーケンス図

【図8】ホストからの緊急走行許可指示を受けた教急車 が緊急走行を行う場合に、自動車に緊急移動情報を送信

【図9】本発明の第2実施例であり、1つの交差点に配 設される4つの通信エリアA~Dの例を示す図

【図10】本発明の第3実施例であり、緊急車両の緊急 走行経路を概略的に示す平面図

【図11】本発明の第4実施例を示す図3相当図 【図12】本発明の第5宴旅例であり、一般車両側に搭

載される車載機の要部の電気的構成を示す機能ブロック

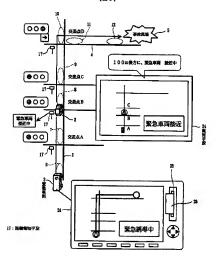
【図13】路側の送受信部より送信される信号フォーマ 30 ットの一例を示す図

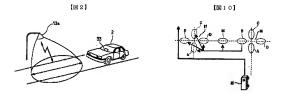
【図14】本発明の第6実施例であり、緊急車両側の車 載機と一般車両側の車載機との間で直接通信を行う場合 を示す図

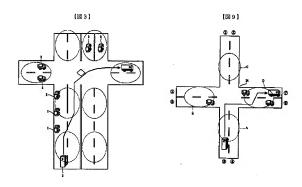
【符号の説明】

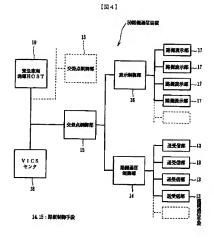
2は自動車(一般車両)、3は救急車(緊急車両)、1 3 は送受信部(路側通信手段)、14 は路側通信制御部 (路側制御手段) 、15は交差点制御部(路側制御手 段)、17は路側表示部(路側報知手段)、19は緊急 車両誘導ホスト、20は車載機(車載側通信装置)、2 図ろうとすると、各車両は所謂 "GO&STOP" 状態 40 1は制御部(車両側制御手段)、22は無線通信インタ ーフェイス (車両側通信手段)、24は情報表示部 (報 知手段)、29は適格性判定手段、31は音声出力部 (報知手段)、33は車載機(車載側通信装置)、35 は緊急車両、38は車載機(車載側通信装置)、43は バトカー (緊急車両)、50は路側通信装置を示す。

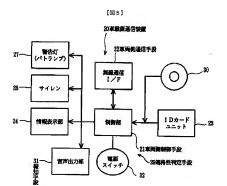
[図1]

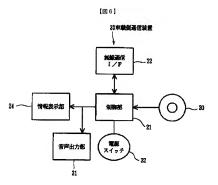




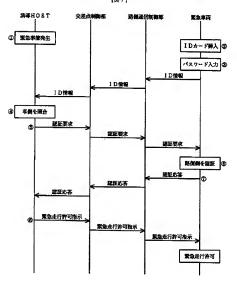








[図7]



[図13]

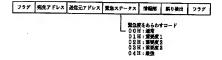
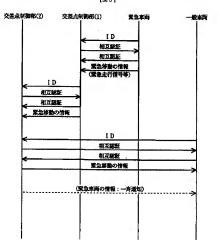
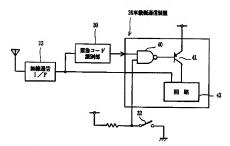
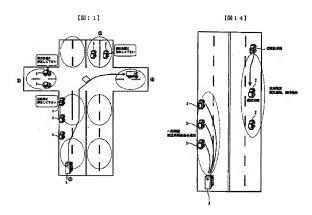


図8]



【図12】





特開2002-56495

【引用文献】

特顧昭62-135813	(特開昭63-301399)	拒絕理由通知	北川 勝敏
特願平08-221526	(特開平10-063995)	拒絶理由通知	富士通テン株式会社
特願平09-036311	(特開平10-232994)	拒絶理由通知	日本電気株式会社
特願平09-130662	(特開平10-320689)	拒絶理由通知	日本電気移動通信株式会社
特順平09-284925	(特開平11-120478)	拒絶理由通知	株式会社日立製作所
特膜平10-183851	(特開2000-020885)	拒絶理由通知	富士通アクセス株式会社
特願平10-205500	(特開平11-146464)	拒絶理由通知	住友電気工業株式会社
特膜平10-345149	(特開2000-172988)	拒絶理由通知	日本電気株式会社
特顧昭62-135813	(特開昭63-301399)	特許査定	北川 勝敏
特願平08-221526	(特開平10-063995)	特許查定	富士通テン株式会社
特願平09-036311	(特開平10-232994)	特許查定	日本電気株式会社
特顏平09-130662	(特開平10-320689)	特許查定	日本電気移動通信株式会社
特願平09-284925	(特開平11-120478)	特許査定	株式会社日立製作所
特顧平10-183851	(特開2000~020885)	特許査定	富士通アクセス株式会社
特顏平10-205500	(特開平11-146464)	特許查定	住友電気工業株式会社
特顧平10-345149	(特開2000-172988)	特許查定	日本電気株式会社
特顯2002-060373	(特開2003-256993)	拒絶理由通知(被)	株式会社デンソー
特顧2002-282192	(特開2004-118608)	拒絶理由通知(被)	アルパイン株式会社
特職2002-060373	(特開2003-256993)	特許查定(被)	株式会社デンソー

【参考文献】

特願昭62-135813	(特開昭63-301399)		北川 勝敏
特順平08-221526	(特開平10-063995)		富士通テン株式会社
特願平09-036311	(特朋平10-232994)		日本電気株式会社
特願平09-130662	(特開平10-320689)		日本電気移動通信株式会社
特順平09-284925	(特開平11-120478)		株式会社日立製作所
特顯平10-183851	(特開2000-020885)		富士通アクセス株式会社
特順平10-205500	(特開平11-146464)		住友電気工業株式会社
特願平10-345149	(特開2000-172988)		日本電気株式会社
特順2002-060373	(特開2003-256993)	(被)	株式会社デンソー